

个人简历

姓 名: 赵志亮

出生日期: 1995.04.16

求职意向: 机械工程师

籍 贯: 江苏淮安

电 话: 18804025349

邮 箱: zhaozlwzy@163.com



教育背景

2018.09-2021.06 东北大学 机械工程 硕士 前 10% 研究方向: 机器人结构设计、轨迹规划

2014.09-2018.06 河海大学 机械工程 本科 前 20% 毕业设计: 基于 PLC 的桁架机器人运动控制研究

证书/技能

证书: 计算机三级(网络工程师)、英语 CET-6(529)

软件: 熟练使用 Office 办公软件, 熟悉使用 Solidworks, Ansys, 会使用 Adams、Matlab 及其联合仿真

论文: 基于双套索传动的七关节拟人机械臂设计与控制[J].中国机械工程

七自由度仿人机械臂正逆运动学及工作空间分析[J].组合机床与自动化加工技术

Topology optimization method ang lightweight design of anthropomorgpic manipulator[C]中国第二届自动化大会

专利: 一种适用于筒状物体的收口收锥装置 CN111069452A

一种弹药药柱成形加工时固定装置 CN110405237A

实习\项目经验

实习经历: 中国科学院沈阳自动化研究所——智能产线与系统研究室——机械工程师 2018.09-至今

(1): 负责专机结构设计及修改、三维建模、工程图制作、有限元分析;

(2): 独立完成生产线整体三维布局, 完成生产线流程动画制作与剪辑;

(3): 专利撰写, 编写设计报告和答辩 PPT;

(4): 参与现场专机和生产线的装配与调试; 根据实际情况设计或者重改部分结构方案;

(1):大型风洞流场校测装置研制 2019.06-2019.10

运用 Profili、Solidworks 完成了旋转式移测架结构设计、建模与优化;

运用 Ansys 完成了强度分析, 分析结果满足要求;

完成了伺服电机计算和选型; 编写设计说明和答辩 PPT;

(2): 套索传动机械臂、灵巧手设计与研究 2019.03-至今

独立完成了传动方案的设计, 运用 Solidworks 完成了机械臂和灵巧手结构设计、建模;

搭建机械臂、灵巧手样机, 完成套索传动特性验证、单关节精度、负载与可靠性分析实验;

独立设计了机械臂迭代版本, 运用交叉滚子轴承简化了机械臂的设计复杂度, 后期进行轨迹规划研究;

(3): 退役药柱产品安全分离

参与传动方案设计; 独立完成水射流切割头设计; 完成水射流切割动画流程制作; 完成水射流分割实验;

比赛\获奖

(1): 第五届中国“互联网+”大学生创新创业大赛, 北京赛区, 省级一等奖; 2019.07

(2): “博实杯”第一届中国研究生机器人创新设计大赛, “创意设计组”, 全国二等奖; 2019.07

(3): 东北大学一等学业奖学金; 大恒集团校友奖学金; 2018-2020

(4): 河海大学优秀学业奖学金, 2016-2018; 河海大学优秀团员; 全国大学生英语竞赛, 校级二等奖; 2016

校园经历

(1): 2014-2015 学习委员 组织晚自习、期末课程答疑与冲刺、四六级备考, 全班四六级首次通过率在 70%以上;

(2): 2015-2016 团支书 带领同学积极参加团学活动, 获得优秀班集体称号, 评定班级同学奖学金申请;

自我评价

做事态度端正, 学习能力较强, 自我学习驱动力强, 适应能力强;

有较强的责任心和团队意识, 能够很好的在团队发挥自己的作用;